

SR20P (パルス列出力仕様) パラメータ

SR20はパラメータの設定によりそれぞれの赤道儀に対応します。
 P000～はシステムパラメータで特に変更する必要はありません。
 P100～は赤経軸RA (方位軸) の要素を設定しています。
 P200～は赤緯軸DE (高度) の要素を設定しています。

このパラメータは電源投入時読み出されシステムに反映されます。

パラメータ設定値(システム)

No.	設定値	参考	設定範囲	
P000	0000	0000	0000	Id
P001	0123	0123	0123	Mark
P010	0011	0011	0011	初期LCD表示モード
P011	+1350	+1350	-1800～+1800	初期経度 [0.1度単位] 西経(-)東経(+)
P012	+0350	+0350	-0900～+0900	初期緯度 [0.1度単位] 南緯(-)北緯(+)
P013	0009	0009	0000～0009	初期JOGスピードNo.
P014	0000	0000	0000～1111	JOG移動方向 *1
P016	0000	0000	0,1	AlignSyncNo 0:i 1:M
P020	0040	0040	0035～0050	LCDコントラスト
P021	0020	0020	0000～0099	LCDバックライトの明るさ
P022	0020	0020	0000～0099	Keyバックライトの明るさ
P023	0070	0070	0000～0099	赤LEDライトの明るさ
P024	0020	0020	0000～0099	電源部バックライトの明るさ
P025	0007	0007	0000～0015	ステータス赤の明るさ
P026	0007	0007	0000～0015	ステータス緑の明るさ
P030	0002	0002	0000～0003	ブザー使用/未使用
P050	0001	0001	0000～0002	シリアルポート1 (BlueTooth) 使用/未使用
P054	0001	0001	0000～0001	シリアルポート1 星図ソフト使用時e/w自動反転有無
P060	0000	0000	0000～0002	シリアルポート2 (有線) 使用/未使用
P064	0001	0001	0000～0001	シリアルポート2 星図ソフト使用時e/w自動反転有無
P090	0000	0000	0、 10、11、 20	マウントモードの設定 0:赤道儀1点アライメント 10:(極軸の合っていない)赤道儀北半球 11:赤道儀南半球 20:経緯台
P091	0000	0000	-9999～+9999	AlignMethod
P092	0000	0000	-9999～+9999	直角度誤差Tu [0.001°]単位
P093	0000	0000	-9999～+9999	直角度誤差Tv [0.001°]単位
P094	0000	0000	-9999～+9999	オフセット誤差Tw [0.001°]単位
P095	0000	0000	-9999～+9999	PosErrLmt1 [0.001°]単位
P096	0000	0000	-9999～+9999	PosErrLmt2
P099	0000	0000	-9999～+9999	AlignCtrlFlagBCD

パラメータ設定値(赤経軸 RA)

N o.	設定値	参考	設定範囲	
P101	0001	0001	0000~0001	赤経軸回転方向
P102	0288	0288	0000~9999	赤経軸ギヤ比分子1(ウオーム比)
P103	2000	2000	0000~9999	赤経軸ギヤ比分子2(1回転パルス)
P104	0001	0001	0001~9999	赤経軸ギヤ比分母1
P105	0001	0001	0001~9999	赤経軸ギヤ比分母2
P108	0000	0000	0000~9999	バックラッシュ補正 *1
P110	0001	0001	0000~0001	追尾の方向
P111	0001	0001	0000~0004	初期追尾の目標
P112	10000	10000	00000~99999	恒星追尾時の比率
P113	0008	0008	0000~0200	追尾の任意設定値1
P114	6164	6164	0000~9999	追尾の任意設定値2
P120	2000	2000	0001~9999	JOG時最高PPS
P121	2000	2000	0001~9999	MOVE時PPS
P122	0200	0200	0001~9999	追尾時上限PPS
P125	0032	0032	0001~1024	マイクロステップ分割数
P126	0001	0001	0000~0001	パルス出力方式 0:1P(PLS,DIR) 1:2P(CW,CCW)
P130	0050	0050	0010~9999	JOG時加速時間[0.1s単位]
P131	0050	0050	0010~9999	MOVE時加速時間[0.1s単位]
P140	0020	0020	0010~9999	JOG時減速時間[0.1s単位]
P141	0050	0050	0010~9999	MOVE時減速時間[0.1s単位]
P142	0030	0030	0010~9999	中断停止時減速時間[0.1s単位]
P150	0080	0080	0010~0099	モータ電流比率(全体) 【未使用】
P151	0060	0060	0010~0099	モータ電流比率(JOG) 【未使用】
P152	0060	0060	0010~0099	モータ電流比率(MOVE) 【未使用】
P153	0030	0040	0010~0099	モータ電流比率(停止) 【未使用】
P154	0040	0040	0010~0099	モータ電流比率(追尾) 【未使用】
P160	0002	0002	0000~0002	e-w入れ換え時反転方向
P170	1000	1000	1000	オートガイド設定
P171	0005	0005	0001~0099	初期ガイドスピード
P172	0000	0000	0001~0099	ガイド信号レベル

パラメータ設定値(赤緯軸 DE)

N o.	設定値	参考	設定範囲	
P201	0001	0001	0000~0001	赤緯軸回転方向
P202	0288	0288	0000~9999	赤緯軸ギヤ比分子1(ウオーム比)
P203	2000	2000	0000~9999	赤緯軸ギヤ比分子2(1回転パルス)
P204	0001	0001	0001~9999	赤緯軸ギヤ比分母1
P205	0001	0001	0001~9999	赤緯軸ギヤ比分母2
P208	0000	0000	0000~9999	バックラッシュ補正 *1
P220	2000	2000	0001~9999	JOG時最高PPS
P221	2000	2000	0001~9999	MOVE時PPS
P222	0200	0200	0001~9999	追尾時上限PPS
P225	0032	0032	0001~1024	マイクロステップ分割数
P226	0001	0001	0000~0001	パルス出力方式 0:1P(PLS,DIR) 1:2P(CW,CCW)
P230	0100	0100	0010~9999	JOG時加速時間[0.1s単位]
P231	0050	0050	0010~9999	MOVE時加速時間[0.1s単位]
P240	0020	0020	0010~9999	JOG時減速時間[0.1s単位]
P241	0050	0050	0010~9999	MOVE時減速時間[0.1s単位]
P242	0030	0030	0010~9999	中断停止時減速時間[0.1s単位]
P250	0080	0080	0010~0099	モータ電流比率(全体) 【未使用】
P251	0060	0060	0010~0099	モータ電流比率(JOG) 【未使用】
P252	0060	0060	0010~0099	モータ電流比率(MOVE) 【未使用】
P253	0030	0040	0010~0099	モータ電流比率(停止) 【未使用】
P254	0040	0040	0010~0099	モータ電流比率(追尾) 【未使用】
P260	0001	0001	0000~0002	e-w入れ換え時反転方向
P270	1000	1000	1000	オートガイド設定
P271	0005	0005	0001~0099	ガイドスピード
P272	0000	0000	0001~0099	ガイド信号レベル